This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

19日本国特許庁(IP)

① 特許出願公開

母 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61-270737

@Int_Cl_1

識別記号

厅内整理番号

匈公開 昭和61年(1986)12月1日

G 03 B 17/12

7610-2H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全13頁)

公発明の名称 二焦点式カメラ

②特 願 昭60-112752

登出 類 昭60(1985)5月25日

79発明者 若 抹

東京都品川区西大井1丁目6番3号 日本光学工業株式会

社大井製作所内

①出 願 人 日本光学工業株式会社

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

邳代 理 人 弁理士 渡辺 隆男

「際ペライン明 相 書

1. 発明の名称

二焦点式カメラ

,2. 特許請求の範囲

(1) 主光学系の直後に設けられた絞り兼用シャ ツタを前記主光学系と一体に光軸に沿つて前進さ せると共に前記紋り兼用シャッタの後方の光軸上 に馴光学系を挿入することによつて焦点距離を切 替え可能な摄影レンズを存するカメラにおいて、 前記主光学系の前部を覆うレンズパリアを開閉可 能に設けると共に、前記レンズパリアと前記紋り 兼用シャッタとの間の前記主光学系を取り囲む位 置に前記紋り兼用シャツタを駆動するシャツタ駆 動装置を設け、さらに、前記剧光学系を除き少な くとも前記レンズパリアと主光学系とを包囲する 断面円形の外筒を設け、前記副光学系が光軸上に 押入されたときに前記外筒が少なくとも前記シャー ツタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラ本体 の外部に突出移動する如く構成したことを特徴と する二焦点式カメラ。

- (2) 前記シャッタ駆動装置は、電気で駆動されるモータを含み、波状に折り曲げられたフレキシブルプリント基板(72)を介してカメラ本体(1) 側の制御回路(96、98) と接続していることを特徴とする特許請求の範囲第1項記載の二焦点式カメラ。
- (3) 前記シャッタ駆動装置は、複数の磁極を有するコータ(88) と前記主光学系(3) のまわりにほぼ半円形に配置されたステータ(90 A、90B) とを含むステップモータ(11) であることを特徴とする特許請求の範囲第1項または第2項記載の二焦点式カメラ。
- 3. 発明の詳細な説明

(発明の技術分野)

本発明は、主光学系の級り出しに連動して副光学系を摄影光軸上に挿入して焦点距離を変換可能な摄影レンズを有する二焦点式カメラ、特に主光学系の直後に絞り兼用シャッタが設けられた二焦点式カメラに関する。

(発明の背景)

選影レンズの主光学系を主光学系の後方の光軸上に関レンズを挿入して、 との 生光学系の後方の光軸上に関レンズを挿入した式カメラは、例えば特開昭 5 2 - 7 6 9 1 9 号、特開昭 5 4 - 3 3 0 2 7 号、特開昭 5 8 - 2 0 2 4 3 1 号などの公開特許公報により公知である。これらの従来公知の二焦点式カメラの公開特許公報では露光を制御するシャッタにつていは何等の言及なされていないが、そのシャッタについての提案が特開昭 5 9 - 1 9 9 2 6 号公報によつて既に開示されている。

しかしながら、この公知のシャッタを具偏した 二焦点式カメラにおいては、主光学系の周囲には フォーカシングのための優り出し機構が設けられ、 その主光学系の直後にシャッタ駆動機構と絞り兼 用シャッタ羽根とが設けられ、さらに絞り兼用シャッタ羽根の後方に副光学系が挿入されるように 構成され、シャッタ駆動機構の構造が極めて複雑 で組立て作業に長い時間と経験とを必要とする。 また、主光学系、シャッタ装置を囲む外筒は、光

囲む位置に、その紋り兼用シャッタを駆動するシャッタ駆動装置を設け、さらに副光学系を除き少なくともレンズバリアと主光学系とシャッタ駆動装置とを包囲する断面円形の外筒を設け、副光学系が紋り兼用シャッタの後方の光軸上に挿入されたときに、その外筒が少なくともシャッタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラの外部に突出移動するように構成することを技術的要点とするものである。

〔実施例〕

次に、本発明の実施例を添付の図面に基づいて 詳しく説明する。

第1図および第2図は本発明の実施例を示す断面図で、第1図はレンズバリアが閉じた収納状態、第2図は主光学系の光軸上に開光学系が挿入された図遠状態を示し、第3図は第1図に示す実施例の構成の一部をなす間レンズホルダの拡大断面図、第3図、第4図、第5図はそれぞれ第1図のAーA、B-B、C-C断面図である。

第1図および第2図において、カメラ本体1は

動外の退避位置に

別光学系のレンズ枠をも囲

むように四角筒状に形成されているため、その内

部に無駄なスペースが生じ、しかも、その外筒と
をカメラ本体との間を光密に選開するため、外筒
の外側をさらに四角筒のカバーで覆わねばならない欠点が有つた。また、この特開昭 5 9 - 1 9 9
2 6 号公報を含む従来公知の二焦点式カメラにおいては、主光学系を保護するレンズバリアについて何等の考慮もなされていない。

(発明の目的)

本発明は、上記従来の二焦点式カメラの欠点を 解決し、焦点距離変換の際に光軸方向に移動する 緩筒にレンズバリアとシャッタ駆動部とを内蔵し、 しかもコンパクトで、組立て作業性と操作性の良 好な二焦点式カメラを提供することを目的とする。 〔発明の概要〕

上記の目的を達成するために本発明は、主光学系の前部を覆うレンズパリアを開閉可能に設ける と共にそのレンズパリアと主光学系の後部に設け られた紋り兼用シャッタとの間の主光学系を取り

外装ケースでにて覆われ、カメラ本体1の上部は多点を含む Aには図示されない投光レンズと受光レンズとを 含む距離検出装置やファインダー光学系などが設 けられている。 摄影レンズの主光学系 3 の前面に は、後で詳しく述べられるレンズパリア 2.8、 2 9 が開閉可能に設けられ、その主光学系3の後方 には副光学系4が摄影光軸上に排脱可能に設けら れている。また、外装カバー2の上面には、摄影 レンズの焦点距離切替えとレンズパリア28、2 9の開閉のために操作される焦点距離選択部材 5 が摺動可能に設けられている。この焦点距離選択 部材5は第7図に示すように指揮5Aを有し、そ の指揮 5 Aが外装カバー 2 の上面に設けられた記 号「OFF」に一致すると、レンズパリア28、 2 9 は開成され、指揮 5 A が広角記号「W」に合 致すると、レンズバリア28、29は開成され且 つ主光学系3のみによつて、撮影可能な短焦点距 離状態(以下「広角状態」と称する。)となる。 また、指標5Aが望遠記号「T」に合致すると、 後で詳しく述べられる光学系移動機構が作動して

主光学系3が前方に繰りがれ、これに伴つて副 光学系4がその主光学系3で後方に挿入されて、 主光学系3と副光学系4とによる長い合成焦点距 輝状態(以下「望遠状態」と称する)となる。な お、この焦点距離選択操作部材5には、主光学系 3の光軸方向の移動と副光学系4の光軸に直角方 向に変位との駆動源となる可逆モータMを制御す る制御回路に焦点距離切替え信号を送るスイツチ 装置57が連動している(第7図参照)。

9 に植設された 2 本の支柱 1 5 A 、 1 5 B (第 5 図参照)によつて支持されている。パリア基板 9 と前環14の外間とを覆う外筒16の一端は第6 図に示す如く小ねじ17によつて台板10に固設 され、他端は第1図に示す如く前環14に嵌合し ている。また、パリア基板9と外筒16との間に は黒色軟質のパツキン1.8 A が設けられ、外筒1 6の外周はカメラ本体1の前端に設けられた二重 の遮光部材 1 8 Bによつて光密的にシールされて いる。前環14は、パリア基板9と共にレンズ保 **港カバー装置を支持する前側基板を構成している。** その前理14の中央に設けられた鏡筒開口14A は、第5図中で破線にて示す如く、光軸を中心と するX-X軸方向(フィルム開口1Bの長辺方向)に長くY-Y軸方向(フィルム開口1Bの短辺 方向)にやや短い矩形の四隅を光軸を中心として 円弧状に角を落としたほぼ六角形に形成されてい ۵.

前環14の基例にはリングギャ19が回転可能 に支持され、そのリングギャ19には第5図に示 つて駆動される後 照)が設けられ、での光学系移動機構は、台板1 0 を光軸に沿つて移動させ、さらに開光学系 4 を 支持する副光学系ホルダ 1 3 を光軸に直交する方 同に変位させるように構成されている。

台板 1 0 に固定されたパリア基板 9 の前面には 前環 1 4 が設けられ、この前環 1 4 はパリア基板

すように、互いに180 離れた位置に第1十分 メントギャ部19Aと第2セグメントギャ部1、9 Bとが光軸を中心として対称的に形成されている。 さらに第1セグメントギャ部19Aの近傍のリン グギャ外間に、その一対のセグメントギャ部19 A、19Bの歯型外周よりやや小さい歯型外周を 有する第3セグメントギャ部19Cが形成されて いる。第1セグメントギャ部19Aと暗み合う第一 1ピニオンギヤ20は第1回動レバー21と一体 に形成され、その歯列の一方の側面にはフランジ 部20Aが一体に形成されている。また、第2セ 「グメントギャ部19Bと増み合う第2ピニオンギ」 ヤ22は第2回動レバー23と一体に形成され、 その歯列の一方の側面にはフランジ部22Aが一 体に形成されている。その第1回動レバー21は 第1ピニオンギャ20と、また第2回動レバー2 3 世第 2 ピニオンギャ 2 2 とそれぞれ一体にブラー スチック成形を可能にするように基部 2 1 A、 2 3 A がそれぞれ鍵型に形成されている。また、そ れぞれ一体に形成された第1ピニオンギヤ20、

第1回動レバー21は第2 2回動レバー23とは、それぞれ支触24、25 を介してバリア芸板9と前頭14との間に回転可 能に支持され、さらにリングギャ19は、フラン ジ部20A、22Aによつてスラスト方向(第1 図中で右方)の移動を阻止されている。

するためのトランジスタTri、Tri、後述の選光 用IC95、コンデンサCi、Ciなどの制御回 路装置が設けられている。

一方、リングギャ19の第3セグメントギャ部 19Cと嚙み合う第3ピニオンギヤ40は、第4 図に示す如く連動軸(1に支持され且つファンジ 郎40Aと一体に形成されている。このフランジ 節 4 0 人は、第1ピニオンギヤ 2 0 のフランジ部 2 0 Aおよび第 2 ピニオンギャ 2 2 のフランジ部 2 2 A と共にリングギャ 1 9 にスラスト方向 (第 (図中で右方)の動きを阻止するように構成され ている。第3ピニオンギヤ40を支持する連動軸 4.1は、台板10の裏面に固設されたブラケツト 44に回転可能に支持されると共に、その一端は 第4図に示すように前環14に回転可能に支持さ れている。また、連動軸41の他端は、ブラケツ ト44を貫通してその裏側で第4図および第7図 に示す如くカム部材42を一体に支持している。 そのカム部材42は、台板10の移動方向に対し て傾斜したカム面42Aを有し、ねじりコイルば

で互いに接し、その 1 バリア 2 8 の下端 2 8 c は支柱 1 5 A に当接し、また、第 2 バリア 2 9 の右端上縁 2 9 c はバリア基板 9 に値設された制限ビン 3 0 に当接して、玄部 2 8 b、 2 9 b の方向が開成時と同じ X - X 触方向になるように構成されている。

お43により第1図中で反時計方向に回動するように付勢され、その回動は、レンズバリア28、29が開いて外筒16の内面に当接したときおよびレンズバリア28、29が閉じて互いに接触したときに制限される。

一方、台板10および劇レンズホルダ13を駆動変位させる可逆モータMは、焦点距離選択操作部材5に連動するスイツチ装置57およびカメラ本体1に設けられた自動焦点調調節の距離検出装置58からの信号に基づいて動作するモータ制御回路59を介して制御される。この場合、焦点調節のためのモータ駆動は、図示されないレリーズ

てカムギャ 6 6 に伝達される。このカムギャ 6 6 6 の表面には正面カム 6 7 (第 2 図参照) が設けられ、このを関レンズホルダ 1 3 の柄部 1 3 E 形圧接するように圧縮コイルばね 6 8 によって付勢されている。焦点距離切替えのための可されている。原正面カム 6 7 が回転 カム 6 7 の回転に応じて 第 1 図中でも方へで 第 1 図中でも対抗いてカムギャ 6 6 のまわりに形して カムギャ 6 6 のまわりに形して 2 図中でお助すると、 計算で 2 の内に 2 の内に 2 の内に 3 のの円形段 が光軸上に固定されるように 4 成されている。

第8図中で台板10の左側面(第6図では右側面)には切欠き溝10Cが設けられ、この切欠き溝10C内に、カメラ本体1の固定部に固設され 且つ光軸方向に長い第1案内軸70が嵌入され、 駆動歯車63が回転しても台板が送りねじ軸64 知の押圧によつて 動作が開始される。しかし、 焦点距離切換えは、そのレリーズ釦の押圧とは無 関係に焦点距離選択操作部材 5 の操作によるモータ 駆動によってなされる。その際、台板 1 0 は、 スイッチ装置 5 7 の切換え信号によって、広角状態での至近距離位置を超えて繰り出され、あるいは望ば状態での無限速位置を超えて繰り出され、 その間に剛光学系 4 は光軸上に挿入または光軸上から脱出するように構成される。

第8図は、台板10および副レンズホルダ13を駆動する駆動機構を示すために台板10を裏側から見た斜視図である。可逆モータMは台板10の裏面上部に固設され、その回転は減速ギャルルギャ61を介して、他のペペルギャ61を控される。このの平面を2に伝達される。この中心に設けられた地域である。でで支持され、その中心に設けられた地域に立ちた近に、カメラ本体1の固定には対するとでである。では、アムを10回転に対域とは関係を10回転に対している。一方、平面を2の回転は減速場車列65を介

一のまわりに回転することが無いように構成される。 いる。また、台板10の真面に固設されたブラケ ツト44には、第8図に示すにように軸方向に長 く伸びた速動支柱71が突出して設けられ、この 連動支柱71の端面に設けられた貫通孔71 aと 台板 1 0 に設けられた資通孔 1 0 b (第 6 図参照)とを、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光 軸方向に伸びた第2案内軸72が貫通している。 その連動支柱71と第2案内軸72とにより、台 板10は摄影光軸に対して垂直に保持され、可逆 モータMの回転に応じて、光軸に沿つて前後に平 行移動するように構成されている。また、連動支 柱71の側面にはラツク73が設けられ、そのラ ツク13に積み合うピニオン14は、図示されな い摄影距離表示装置、距離検出装置やファインダ - 倍率変換機構に連動している。

光軸方向に移動する台板10とカメラ本体1とは、第4図および第8図に示す如く波形に折り曲げられたフレキシブルブリント基板15によつて架橋され、このフレキシブルブリント基板15を

介して、台板10上の可逆 タM、シャツタ制 御回路基板38上のステップモータ11、露出計 用受光電子36は、カメラ本体1個の焦点検出回路装置や露出値演算回路装置等の電気装置に接続されている。

成されるように構たれている。セクターギャ 8 4 に 暗み合うピニオン 8 5 は、シャッタ 基板 7 およびシャッタ 制御回路 基板 3 8 を貫通する回転軸 8 7 の 他端にはステップモータ 1 1 のロータ 8 8 が設けられている。

ステップモータ11は、4種に世化された永久 では、イル89A、89Bの巻 き付けられた一対のステータ90A、90Bと、 これを包カバー91とから成り、快んで のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ88をでいて のステータ90A、90Bはロータ)に記で またなないで、コートで のまして、コートで れたときの またて、コートで れたときの またてと のまして、コートで れたと ものまして、コートで れたと ものまと れたと ものまと はいまして、 れたと ものまと ものまと はいまして、 ものまと もの

御回路基板3.8上の位置に配置されている。

第10図はステップモータ11を動作させるた めの電気系のブロック図である。ミリコンフォト ・ダイオード(SPD)の如き受光素子36にて検 出された被写体輝度は測光用IC95にてデジタ ル化され演算回路96に送られる。また一方、フ イルムパトローネに設けられたフィルムの種別や フイルム感度値を示すコードを検出するフィルム 感度値検出装置37からのデジタル化されたフィ ルム感度値信号も演算回路96に送られ記憶され る。この被写体輝度信号とフィルム感度値信号か ら、演算回路において所定のプログラムに基づく 絞り値とシャツタ速度値が算出され、その算出さ れた露出値は駆動用IC98に送られる。その駆 動用1C98からのパルス信号によりステップモ ータ 1 1 は制御され、紋り兼用シャッタが算出さ れた紋り値とシャツタ速度値との予め定められた 組合せに従つて開閉するプログラムシャッタとし て作動するように構成されている。この場合、ス テツブモータ11のステータ90人、90日の群

化方向を交互に変えて磁界を移動させることにより、ロータ 8 8 を正転または送転させることがで

. なお、カメラ本体1のフィルムパトローネ室1 Cの側壁には、第4図に示すように、フィルムパ トローネの表面に設けられたフィルム感度値等の フィルム情報コードを検知する接触子 9 7 A が突 出して設けられている。この接触子97Aによつ て検出された検出信号のうち、フィルム感度値信 号はフィルム感度検出装置 9 7 によりデジタル化 され、カメラ本体1個に設けられた演算回路96 (第10図参照)に送られる。また、ステップモ ータ11を制御する駆動用IC98からのパルス の信号はフレキシブルブリント基板 7.5 を介して カメラ本体1個からステツブモータ11に伝達さ れる。さらに、パトローネ室1Cとフィルム巻取 り室1Dおよびフィルムアパーチャ1Bとは、第 1 図および第3図に示す如く公知の裏蓋99に密 聞され、図示されないフィルムパトローネが装塡 される際の裏蓋99の閉じ動作により、フィルム

パトローネが押圧された に、フィルム情報コード部分に接触子97Aは圧接するように出没可能に設けられている。

次に、上記の知く構成された実施例の動作および作用について説明する。

また、第1図の如くレンズバリア28、29の 閉じ状態においては、焦点距離選択操作部材5(

ンズバリア28、29は開放されている。この状 起から焦点距離選択操作部材 5 を広角位置(記号 「W」を示す位置)へ移動すると、カム板56が 第1図中で左方へ移動するので、摺動ピン55は、 カム面56人に沿つて下降し下級56℃に係合す る。この摺動ピン55の下降により連動板54は 引張コイルばね53の付勢力に抗して下方へ摺動 し、これに連動する摺動板50が第7図中で下方 へ移動する。従つて、カム部材も2のカム面も2 Aに圧接している係合突起52が下方へ第11図 (B) に示す如く退避する。この係合突起52の 下方への変位に応じて、カム部材も2は、ねじり コイルばね43(第1図参照)の付勢力により第 7 図中で反時計方向に回動する。このカム部材 4 2の回動は運動軸 41を介して第3ビニオンギャ 40に伝達され、第3ピニオンギャ40が第7図。 中で反時計方向 (第5図中では時計方向) に回動 する.

この第3ピニオンギヤ40の回動により、リングギヤ19は光軸を中心として第1図中で時計方

第7回参照)は指し、Aが記号「OFF」と合致する位置(以下「OFF位置」と称する。)に在り、摺動ピン55は、カム板56の上縁56Bと低合し、摺動板50の低合突起52は、レンズパリア28、29に運動する運動軸41の一端に固設されたカム部材42のカム面42Aの基板に第4回に示す如く係合している。一方、副光学系4は、第1回および第8回に示す如く摄影光軸外の退避位置に置かれている。

第11図は、焦点距離選択操作部材 5、 係合突起 5 2、 カム部材 4 2 およびレンズバリア 2 8、 2 9 の連動関係を示す説明図で、 (a) は焦点距離選択操作部材 5 が 0 F F 位置に在るときの状態を示し、 (b) および (c) は焦点距離選択操作部材 5 がそれぞれ広角位置、望遠位置へ移動したときの状態を示す。以下、この第10図に従つて、レンズバリア 2 8、 2 9 の連動機構および撮影レンズ光学系の駆動機構の動作を説明する。

第11図において、焦点距離選択操作部材 5 が OFF位置に在るときは、(A) に示すようにレ

向(第5図中では反時計方向)に回動する。リングギャ19のこの回動により第1ピニオンギャ20中で反時計方向(第5図中では時計方向)に回動するので、第1ピニオンギャ20と一体の第1回動レバー21、第2ピニオンギャ22と一体の第2回動レバー23の自由端にそれぞれ回転可能に結合された第1バリア28と第2バリア29とは、互いに反対方向に変位し、それぞれの外周の円弧部28a、29a(第5図参照)が外筒16の内周面に第2図に示す如く当接した位置で停止する。これにより、レンズベリア28、29は開成され、第11図(B)に示す状態となる。

一方、焦点距離選択操作部材 5 が O F F 位置から広角(W)位置へ移動すると、これに連動するスイッチ装置 5 7 (第 7 図参照)から摄影レンズを広角状態におく広角コード信号が可逆モータ M を関御するモータ制御回路 5 9 に送られる。そこでモータ制御回路 5 9 は可逆モータ M を駆動制御し、台板 1 0 と共に主光学系 3 をわずかに繰り出

し、主光学系3が広角状 の無限遠位置まで変 位したときに可逆モータMを停止させる。その際、 台板10の広角状態における無限遠位置は、この 台版10と一体に移動する連動支柱71のラック 7 3 (第 8 図 参照) と噛み合うピニオン 7 4 の回 転に運動する図示されないエンコーダから発信さ れる距離信号によつて決定される。

次に、広角状態での摄影は、図示されないレリ ーズ釦を押下することによつて行われる。このレ リーズ釦の押下により、先ず距離検出装置 5.8 か ら被写体に向かって赤外光が投射されると同時に、 モータ制御回路59からの信号により可逆モータ Mが回転する。この可逆モータMの回転は、第8 図に示すベベルギャ 6 1、平歯車 6 2を介して盟 動歯車63に伝達され、これにより駆動歯車63 は反時計方向に回転し、送りねじ軸 6.4.のリード に従つて台板10を左方へ繰り出させる。その際、 台板10は案内触70、72に案内されて光軸に 沿つて移動する。さらに、距離検出装置5.8 (第 7 図参照)は、被写体に投射された投射スポット

より極めて小径に形成される。しかし、その周囲。それる。 を囲む外筒16の内径は、開成状態に在るレンズ パリア28、29の外周径によつて決定されるの. で、その外筒16と主レンズ枠6との間にドーナ ツツ状の比較的大きくスペースが生じる。このス ペース内にステップモータ11、湖光用受光素子 36や瀕光用1C95などがそのスペースを有効 に利用して配置される。

広角状態での自動距離調節が完了すると、次に ステツブモータ11が作動を開始し、紋り兼用シ ヤツタ12を開閉させる。焦点距離選択操作部材 5 がOFF位置から広角(W)位置に移動すると、 第10図中で測光用IC95および資算回路96 は直ちに動作を開始し、被写体輝度に応じた検出・ 信号が受光素子36から測光用JC95に送られ、 ここでその検出信号はデジタルコード化され、演 算回路96によりその被写体輝度に応じた絞り値 とシヤツタ速度値が演算され、その結果が演算回。 路内にメモリーされる。このメモリーされた値は、 被写体の輝度の変化に応じてその都度自動修正さ

の反射光を受光し 被写体位置を検出し、その検 出信号をモータ制御回路59に送り、可逆モータ をその位置で停止させ、主光学系3の距離調節が 完了する。この距離検出装置58は一般に公知の ものと同様であるから、その構成についての説明 は省略する。減速歯車列65を介して回転するカ ムキャ 6 6 は、距離興節の際の平歯車 6 2 の回転 に伴つて第8図中で時計方向にわずかに回転する が、텕レンズホルダ13の腕部13Eが正面カム。 6 7 の傾斜の無い平坦面に係合しているので、劇 レンスホルダ13は退避位置に不動のまま維持さ れる。

『上記の如く、主光学系3の距離調節(焦点調節 ・) のための光軸方向の移動は、台板10に設けら れた駆動歯車63の回転に応じて台板10が光軸 方向に移動することによつて行われる。そのため、 主光学系3のまわりには、通常の攝影レンズの如 き、距離調節用へリコイドねじ機構は設けられて おらず、主光学系3を保持する主レンズ枠6の外 径は従来公知の二焦点式カメラ用摄影レンズ鏡筒

前述の距離検出装置 5 8 の距離検出信号(可逆: モータ停止信号)を演算回路96が受信すると、 演算結果に基づく絞り値とシャツタ速度値はパル ス化され、次段の駆動用IC98に送られる。駆 動用IC98はステップモータ11を駆動制御し、 演算回路96の演算結果に基づく絞り値とシャツ 夕速度値との組合わせに従つてステップモーダ 1. 1は、その絞り値に相当する絞り開口に絞り羽根。 1 2 A、 1 2 Bを閉状態から開かせ、そのシャツ 夕速度値に相当する遅れ時間の後に紋り羽根12 A、12Bを閉状態に復帰させて露光を終了する。

次に、焦点距離の切替えについて説明する。焦 点距離選択操作部材5を第11図(C)に示す如 〈望遠(T)位置へ移動すると、その移動に応じ てスイツチ4装置57(第7図参照)から望遠状 腹信号がモータ制御回路59に送られ、可逆モー。 夕Mが回転して、台板10は広角状態における至 近距離位置に超えて望遠状態での無限遠位置まで 疑り出される。その際、カムギャ66は第8図中

上記の辺遠状態への切替え動作において、焦点 距離選択操作部材 5 が第 1 1 図 (B) に示す如く 広角 (W) 位置から第 1 1 図 (C) に示す辺遠 (T) 位置へ移動する場合には、係合突起 5 2 はカ ム部材 4 2 のカム面 4 2 Aから離れ、レンズパリ ア 2 8 、 2 9 は既に完成状態におかれているので、

ら下方へはみ出しても差し支え無い。従つて、外 筒6の大きさは、レンズバリア28、29が開成 されたときの円弧部28a、29aの位置によつ て決定される。そのため、外筒6の外周半径は、 退避位置に在る副レンズホルダ13には無関係に 小さく設定できる。

関光学系4が第2図に示す如く主光学系3の光 軸上に押入され、台板10が望遠状態での無限 位置に達すると、可逆モータMは停止する。その 角状態における撮影と同様にして距離調節が行り れ、距離調節完了と同時に演算回路96(第10 数別)で計算された絞り値とシャッタ速度 基づいてステップモータ11が作動し、絞り兼用 シャッタ羽根12が開閉し、舞出が行われる。

焦点距離選択操作部材 5 を望遠(T)位置から 広角(W)位置に切替えると、可逆モータ M は逆 転し、台板 1 0 は望遠状態での無限遠位置を超え て繰り込まれ、広角状態での無限遠位置に速した とき可逆モータは停止する。その間に関レンズホ カム部材 4 2 は回ること無く単に第11図(C)に示すように左方へ台版10と共に移動するのみである。しかし、焦点距離選択操作部材5を第11図(A)に示すOFF位置から広角(W)位置を超えて直接望遠(T)位置に変位させた場合には、カム部材 4 2 は回転しつつ左方へ移動するので、レンズパリア28、29はこれに応ごで開成され、第2図および第7図に示すように全開される。

ルダ13は第1図に示すように退避位置まで移動し、主光学系3は広角状態での無限遠位置に復帰する。生たで、焦点距離選択と55(第7図参照コン55(第7図参照コンカム56のカム面50人を層動して引張コールは53の付勢とというで上で上で上げる。とはカムにより、これに連動が振う0ととうなが上方なり、は一体の低いにより、が上に連動が振らないがある。は2人とほう2が上方のは、インがより、は、では、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以ングに、10以びに、10以下では、10以下

また、焦点距離選択操作部材 5 を望遠 (T) 位置から直接OFF位置まで移動すると、台版 1 0 は鏡筒収納位置まで復帰するが、その復帰の初期に係合突起 5 2 は第 1 1 図 (C) に示す如くカム部材 4 2 の光軸方向の動きの軌道 L上に挿入 (破

上記の実施例においては、絞り兼用シャッタ羽相 1 2 を駆動するシャッタ駆動装置としてステップモータ 1 1 を用いたが、ステップモータに限ること無く、通常の小型可逆モータあるいはマグネットであつても接支え無い。

(発明の効果)

以上の如く本発明によれば、レンズバリアを包む外筒を断面円形に形成し、そのレンズバリアと 絞り兼用シャツタ羽根との間の主光学系のまわり にその絞り兼用シャツタ羽根を駆動するシャツタ 駆動装置を配置したので、スペース効率がすこぶ る良く小型化が可能である。さらにそのシャツタ

第1図および第2図は本発明の実施例の断面図 で、第1図は主光学系が収納位置まで繰り込まれ た状態、第2図は主光学系要遠位置まで扱り出さ れた状態を示し、第3回は第1回の実施例の関ル ンズホルダの拡大断面図、第4図は第1図のA-A断面図、第5図は第1図のB-B断面図、第6 図は第1図のC-C断面図、第7図は、第1図に 示すレンズバリア開閉装置の構成を示す斜視図、 第8図は第1図の台板の裏面に設けられた光学系 移動装置部を示す斜視図、第9回は、第1回にお けるシャツタ駆動部の斜視図、第10回は第1図 の実施例の紋り兼用シャッタの制御回路のブロッ ク図、第11図は第1図に示すレンズパリア開閉 装置の動作説明図で、第11図の (A)、(B) および(C)は、それぞれ焦点距離選択操作部材 がOFF位置、広角位置、望遠位置にあるときの 状態を示す。

(主要部分の符号の説明)...

1 ---- カメ ラ本体、 2 ---- 外装カバー、 3 ---- 主光学系、 4 ---- 馴光学系、

を囲む外筒の断面は円形 駆動装置とレンズパ に形成されているので、焦点距離切替えの際の主 光学系の移動量が大きく、これに伴つてカメラ本 体からの外筒の突出変位量が大きくても、外筒と カメラ本体との遮光を簡単な構成で確実に行うこ とができ、光がカメラ本体の暗箱内に侵入する恐 れが無い。なお、実施例に示す如く、台板の基例 に設けられる光学系移動機構、シャッタ基板に設 けられる絞り兼用シャッタおよびその駆動装置、 パリア基板と前環とに支持されるレンズパリア装 置は、いずれもユニット化され、それぞれ部分組 立て後に積み重ねで結合すればよいから極めて作 果性が良く、また、台板を含む摄影レンズ鍵筒側。 の動作は、収納時のパリア開閉用カム部材とカメ ラ本体側の焦点距離選択操作部材との機械的導動 結合以外はすべて折畳み式のフレキシブルブリン ト基板を介して電気的に接続されているので組立 てが容易で、しかも信頼性の高いカメラにするこ とができる利点がある。

4. 図面の簡単な説明

5----焦点距離選択操作部材、6----主心心大枠。

7----シャツタ基板、9----バリア基板、

10----台板、11----ステツブモータ (シャッタ駆動装置)、12----絞り兼用シャツタ、

13---- 闘レンズホルダ、14---- 前環、

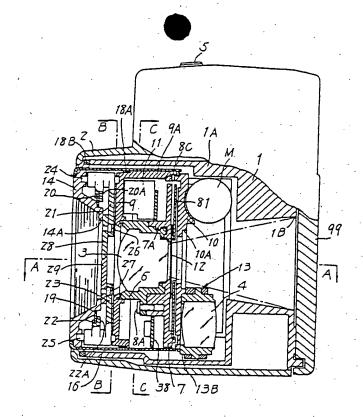
16----外筒、28、29----レンズパリア、

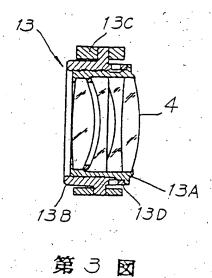
3 8 - - - - シャッタ制御回路基板、

4 2 ---- カム部材、5 2 ---- 係合突起

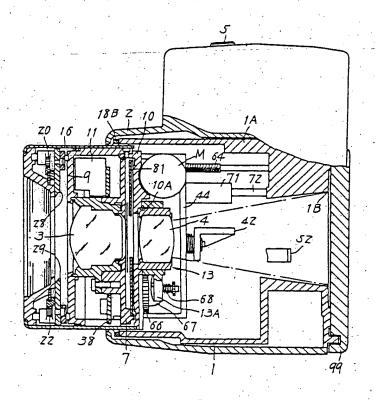
75----フレキシブルブリント基板

出顧人 日本光学工業株式会社 代理人 渡 辺 隆 男

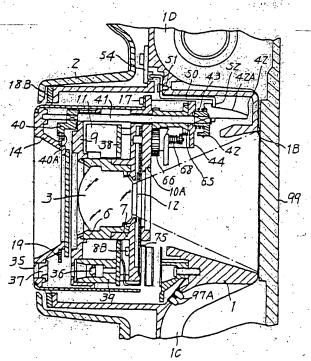




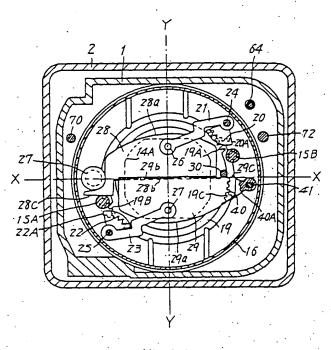
第 1 図



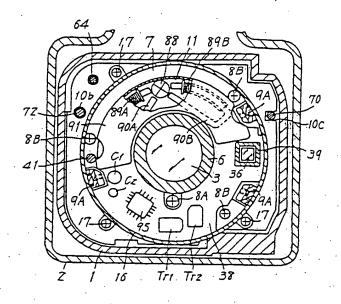
第 2 図



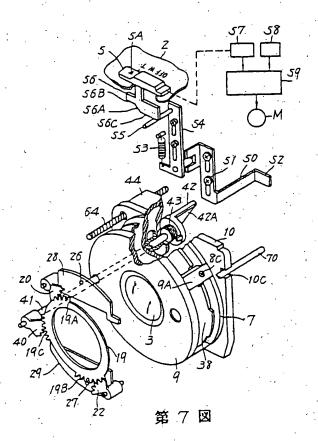
第4図

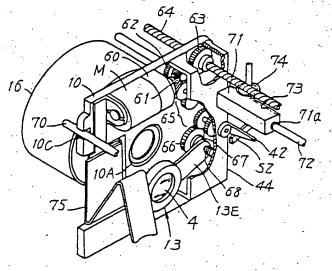


第5図

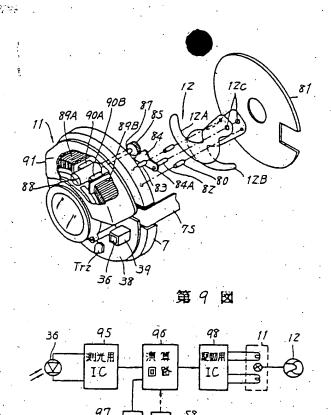


第6図





第8区



第 10 図

(A) (B) (B) (B) (C) (C)